

Superconducting magnetic bearing of modular construction

Patent Number: DE19643844

Publication date: 1998-05-07

Inventor(s): BORNEMANN HANS JUERGEN DR (DE); WEBER KLAUS (DE)

Applicant(s):: KARLSRUHE FORSCHZENT (DE)

Requested Patent: DE19643844

Application Number: DE19961043844 19961030

Priority Number(s): DE19961043844 19961030

IPC Classification: F16C32/04 ; H02K7/09 ; B60K6/06 ; H02K7/09 ; H02K7/02

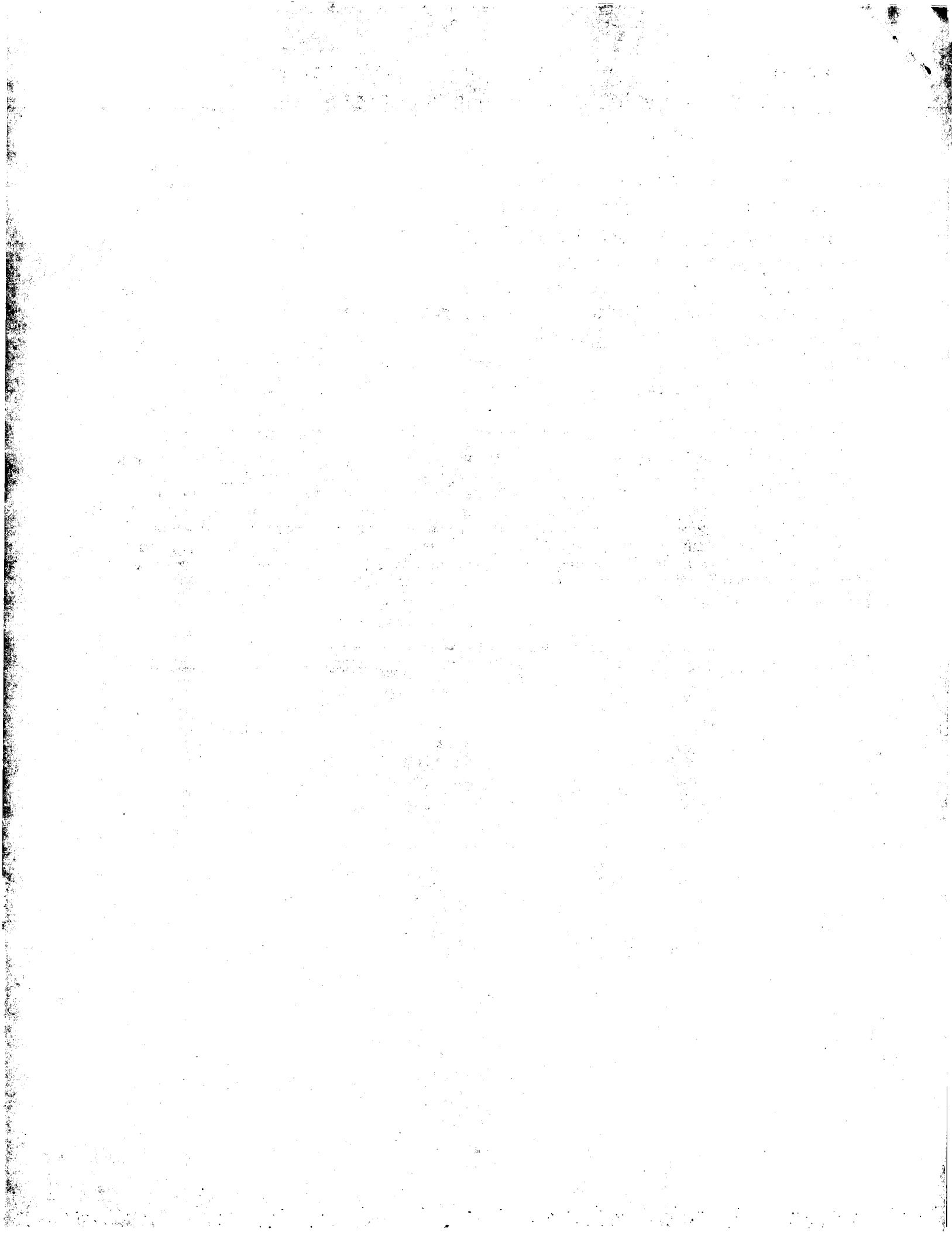
EC Classification: F16C39/06, H02K7/09

Equivalents:

Abstract

The bearing has a permanent magnet (6) on a rotor (1) and a superconducting ring (4) coaxial to the rotor axis and mounted on a stator. A vacuum chamber (2) contg. a cryostat (3) is mounted on the stator. The superconducting ring on the cryostat is embedded with one end free and both outer surfaces and the other end in thermal contact with the cryostat. The region of the vacuum chamber cover (7) between the permanent magnet ring and superconducting ring is thin walled. The width of an air gap (8) formed between the cover and the free end of the superconducting ring is correctable by elastic deformation of thin-walled region by a control ring (17) on an inner tube. The correction can be fixed by a fixing flange (18) on the vacuum chamber base. The cryostat is held in place by fixings (9-12) distributed evenly about the rotor axis outside the thick-walled region of the cover.

Data supplied from the esp@cenet database - I2





⑯ BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENTAMT

⑯ Patentschrift
⑯ DE 196 43 844 C 1

⑯ Int. Cl. 6:
F 16 C 32/04
H 02 K 7/09
B 60 K 6/06
// H02K 7/09,7/02

⑯ Aktenzeichen: 196 43 844.6-51
⑯ Anmeldetag: 30. 10. 96
⑯ Offenlegungstag: -
⑯ Veröffentlichungstag
der Patenterteilung: 7. 5. 98

Innerhalb von 3 Monaten nach Veröffentlichung der Erteilung kann Einspruch erhoben werden

⑯ Patentinhaber:

Forschungszentrum Karlsruhe GmbH, 76133
Karlsruhe, DE

⑯ Erfinder:

Weber, Klaus, 76297 Stutensee, DE; Bornemann,
Hans Jürgen, Dr., 68753 Waghäusel, DE

⑯ Für die Beurteilung der Patentfähigkeit in Betracht
gezogene Druckschriften:

JP 04-3 70 417
Applied Superconductivity, Vol. 12, No. 7/8,
S. 439-447;
Forschungszentrum Karlsruhe, Technik und
Umwelt
Technologietransfer und Marketing, Feb. 1996:
Flywheel for efficient Energy Storage 300 Wh
Prototype System;

⑯ Supraleitendes Magnetlager in Modulbauweise

⑯ Der supraleitende Teil eines Magnetlagers an einer
Maschine mit Rotor ist so konstruiert und aufgebaut, daß
bei der Montage und Demontage keine vollständige Zu-
sammensetzung bzw. Zerlegung erfolgen muß. Der still-
stehende, supraleitende Teil des Magnetlagers kann kom-
plett und gesondert irgendwelchen Manipulationen un-
terzogen werden. Der Spalt zwischen dem rotierenden
Permanentmagneten und dem stillstehenden supralei-
tenden Magneten ist jederzeit justierbar und korrigierbar.
Der Supraleiter wird durch Wärmeleitung gekühlt, aber
nicht unmittelbar durch das Kühlmittel angeströmt. Da-
durch werden die Supraleitereigenschaften langzeitlich
nicht durch das Kühlmittel beeinträchtigt, wie das bei un-
mittelbar stickstoffangeströmten Supraleitern beobachtet
wird.

DE 196 43 844 C 1

DE 196 43 844 C 1

Beschreibung

Die Erfindung betrifft ein supraleitendes Magnetlager in Modulbauweise.

Passive supraleitende Magnetlager finden Einsatz in der berührungsreichen Schwebetechnik. Ein großes Anwendungspotential liegt dabei im Elektromaschinenbau vor. Insbesondere eignen sich solche Lager für schnelldrehende Maschinen wie Schwungrad-Energiespeicher oder schnelldrehende Rotoren im allgemeinen.

Supraleitende Magnetlager zeichnen sich gegenüber herkömmlichen Magnetlagern durch ihre inhärente Stabilität aus. Ihre Handhabung ist einfach, da Regeleinrichtungen zur Lagestabilisierung wie bei konventionellen Lagern entfallen. Die Fertigungskosten sind verhältnismäßig niedrig.

Um die supraleitenden Eigenschaften einzustellen, müssen die Lager bis unterhalb der jeweiligen Sprungtemperatur T_c gekühlt werden. In der Regel wird hierzu bei heute einsatzfähigen Hochtemperatursupraleitern flüssiger Stickstoff (Liquid Nitrogen = LN) verwendet. Im Laborbetrieb wird der Supraleiter direkt vom flüssigen Stickstoff umspült ("wet cooling"). Diese Technik ist im Laborbereich naheliegend, da dort stets flüssiger Stickstoff zur Verfügung steht.

In Applied Superconductivity Vol. 2, No. 7/8, 439-447, 1994 berichten H. J. Bornemann et al. über ein Schwungrad-Energiespeichersystem mit supraleitenden Magnetlagern. Auslaufexperimente wurden durchgeführt, um die Wirksamkeit eines solchen Systems zu untersuchen. Hierzu war das gesamte Schwungradsystem in eine Vakuumkammer ge kapselt (siehe auch die Informationsschrift des Forschungszentrum Karlsruhe, Technik und Umwelt, Technologietransfer und Marketing vom Februar 1996 "Flywheel for Efficient Energy Storage 300Wh Prototype System").

Eine Anordnung mit supraleitenden Magnetlagern wird in dem Patents Abstract of Japan, M-1412 May 19, 1993 Vol. 17/No. 252 vorgestellt. Um die Konstruktion einer Supraleitenden Magnetlageranordnung eines Energiespeichers zu vereinfachen, wird die Rotorlage und die Lageregelung des aus einem Supraleiter und einem Permanentmagneten bestehenden Lager stabilisiert und vereinfacht. Die gesamte Anordnung ist ebenfalls in einer umschließenden Vakuumkammer untergebracht.

Für den industriellen Einsatz ist schon allein wegen der geforderten Wartungsfreundlichkeit eine vakuumgekapselte Maschine nicht akzeptabel, deren Supraleiter unmittelbar mit dem Kühlmedium angeströmt wird. In der Technik ist die Einsatzreihe im Sinne eines "plug & play" anzustreben. Das System soll mit einfacherem Netzanschluß zuverlässig betrieben werden können und für Wartungsarbeiten leicht zugänglich sein.

Bei einem Schwungradenergiespeicher wird oder ist in der Regel Luftreibung zu vermeiden. Das bedeutet, daß immer ein gewisser vakuumtechnischer Aufwand getrieben werden muß. Dennoch ist die bauliche Entkopplung des supraleitenden Magnetlagers ein für die Montage und Demontage sowie Justage gewichtiger Punkt. Vorteilhaft wäre dies und ist dies auf jeden Fall in anderen Bereichen der berührungsreichen Lagerung, wie z. B. langsam laufende Pumpen im Chemie-Verfahrensbereich, wo der Rotor nicht im Vakuum läuft.

In der Nachrichtenelektronik geht der Trend der angewandten Supraleitung heute schon dahin, daß Filter und Resonatoren für den Mobilfunk unter "cryogen free cooling" - Einsatz betrieben werden. Hierunter versteht man die Kühlung über ein mit einem Kühlgregat verbundenes Kältefilter, der nur noch an den zu kühlenden Supraleiter angelegt werden muß. Das unmittelbare Bespülen mit flüssigem Stickstoff hat den Nachteil, daß eine Degradierung des Su-

praleitermaterials damit einhergeht. Das zieht nach sich, daß der Supraleiter zum Erhalt seiner Leitereigenschaften für den Langzeiteinsatz nur über Wärmeleitung gekühlt werden kann.

5 Der Erfindung liegt die Aufgabe zugrunde, ein supraleitendes Magnetlager in Modulbauweise derart weiterzubilden, daß eine Vereisung des supraleitenden Bereichs wirksam verhindert werden kann.

Die Aufgabe wird durch ein supraleitendes Magnetlager-

10 Modul gemäß Anspruch 1 gelöst. Hierzu ist nur der stillstehende Lagerbereich in eine Vakuumkammer eingeschlossen, indem ein Kryostat zur Kühlung des Supraleiters untergebracht ist. In das Kryostatgehäuse ist von außen ein Supraleiterring bündig oder leicht überstehend mit gutem Wärmeübergang eingebettet, dessen frei liegende Stirnseite mit

15 zum Permanentmagneten hinweisenden Stirnseite der Vakuumkammer einen ringförmigen Spalt bildet. Im Bereich des Kryostaten hat der innere Deckel der Vakuumkammer eine kleinere Wandstärke, so daß der Permanentmagnet am Rotor mit dem Supraleiterring einen kleinst möglichen Ringspalt bildet.

Der Kryostat ist über Kryo-Befestigungen – das sind nicht wärmeleitende oder allenfalls schlecht wärmeleitende, mechanisch stabile Befestigungen – an der Vakuumkammer 25 verankert und, wie auch die Vakuumkammer selber, axial in Grenzen verstellbar. Dadurch kann der Spalt zwischen dem Supraleiterring und dem Deckel der Vakuumkammer fein eingestellt werden, so daß die vorgegebenen Schwebeeigenschaften der Magnetlager eingestellt werden können.

30 Durch den Aufbau des Moduls werden die Verluste durch Minimierung der zu kühlenden passiven (nicht supraleitenden) Masse gering gehalten. Irreversible Klebetechniken werden vermieden. Das Modul ist auch dadurch leicht handhabbar.

35 Die Erfindung wird nachstehend anhand der in der Zeichnung dargestellten Ausführungsform erläutert.

Es zeigt:

Fig. 1 den axialen Schnitt durch das supraleitende Magnetlager in Modulbauweise,

40 Fig. 2 den axialen Schnitt durch einen herkömmlichen Schwungrad-Energiespeicher.

Den prinzipiellen Aufbau eines Schwungrad-Energie speichers zeigt Fig. 2. Ein solcher Speicher besteht aus dem Motor/Generator 20 im mittleren Bereich, mit dem im Motorbetrieb die Einrichtung auf die vorgegebene Drehzahl bzw. Nenndrehzahl hochgefahren wird. Die damit aufgeprägte kinetische Energie (Rotationsenergie), die dann im wesentlichen in den beiden Schwungrädern 21 gespeichert ist, kann in Form von elektrischer Energie jetzt vom Generator 20 abgegriffen werden. Dabei verringert sich die Drehzahl entsprechend.

In den beiden Endbereichen der Rotorachse 1, unmittelbar hinter dem jeweiligen Schwungrad 21 sitzt das Magnetlager 22. Der Permanentmagnet 6 sitzt auf der Rotorachse 1 und ist gegen die auftretende, drehzahlabhängige radiale und tangentiale Spannung über eine auf seinem Umfang anliegende Armierung 23 vorgespannt. Im feststehenden Teil des Magnetlagers sitzt, durch einen schmalen ringförmigen Spalt getrennt, der supraleitende Teil mit seinem zugehörigen Kryostaten 3. In die äußere Stirnwand des Kryostat gehäuses ist der ringförmige Supraleiter 4 oder die ringförmige Supraleiteranordnung eingelassen. Im Innern des Kryostaten 3 fließt das Kühlmittel, das den Supraleiter indirekt über Wärmeleitung unter die Sprungtemperatur T_c von flüssigem Stickstoff kühlt.

60 An beiden Enden der Rotorachse 1 ist je ein Notlager 24, daß im Ausnahmefall auf das zugehörige Achsende drückt. Der gesamte Schwungrad-Energiespeicher ist gasdicht ge-

kapselt, so daß das Innere evakuiert ist. Einerseits gibt es dann im Vakuum keine Luft oder Gasreibung für den rotierenden Teil, andererseits besteht damit eine Wärmeisolation, so daß der Kryostat 3 in seiner Leistung kleiner gehalten werden kann.

Abgesehen von der Vermeidung der Luftreibung und der Eisbildung an kälteren Stellen ist mit diesem Aufbau für Montage und Demontage ein Aufwand zu treiben, der dem Bedürfnis nach Wartungsfreundlichkeit nicht entgegenkommt.

Für die unmittelbare Umgebung problematisch sind die beiden supraleitenden Lagerbereiche. Sie vereisen, falls sie sich direkt in Luft befinden.

Das supraleitende Magnetlager-Modul gemäß Fig. 1 entkoppelt den supraleitenden Teil des Magnetlagers hinsichtlich der Montage und Demontage des Schwungrad-Energiepeichers, es ist unmittelbar zugänglich.

Das Modul besteht äußerlich im wesentlichen aus der kreisringförmigen Vakuumkammer 2 mit dem Rohrstützen 25 für das Evakuieren und Fluten des Innenraums sowie den beiden Durchführungen 14 (nur eine eingezeichnet) am äußeren Mantel für die Kühlmittelleitungen 19. Die Durchführungen 14 sind aus der Mantelwand der Vakuumkammer 2 herausgezogen, damit der Wärmeweg von der sehr kleinfächig berührten Kühlmittelleitung 19 zur Wand der Vakuumkammer 2 groß ist, wodurch dort der Wärmeübergang verschlechtert wird.

Am eingebauten, supraleitenden Magnetlager-Modul ist zunächst von außen her der in der Fig. 1 untere Deckel 16 zugänglich. Er flanscht an der äußeren Mantelwand vakuumdicht an. An der unteren Stirnseite des koaxialen Rohres 26 ist der axial verstellbare Stellring 17 mit Innengewinde aufgeschraubt. Der Deckel 16 und der Stellring 17 werden über den Spannring 18 zusammengezogen, dabei wird der O-Ring 27, gasdicht abschließend, an die drei Wände des dreieckförmigen Ringraums gepreßt. Der dünnwandige Teil (Membran) des Deckels 7 wird bei gelöstem Zustand des Feststellflansches 18 durch entsprechendes Verdrehen des Stellrings 17 angehoben oder gesenkt. Danach wird der Feststellflansch 18 wieder festgezogen.

An der in der Fig. 1 oberen Stirnseite des Innenrohrs 26 ist der andere stirnseitige Deckel 7 der Vakuumkammer 2 angeschweißt. Er hat im Bereich des Kryostaten 3 mit eingebettetem Supraleiter 4 eine kleine Wandstärke, die zur äußeren Mantelwand der Vakuumkammer 2 hin wieder stärker ist. Dort ist dieser Deckel 7 ebenfalls vakuumdicht verschweißt. Die Wände der Vakuumkammer sind metallisch, im Durchführungsbeispiel aus Edelstahl.

Der Kryostat 3 ist koaxial zur Achse 1 im Innern der Vakuumkammer 2 über Kryobefestigungen aufgehängt, und zwar aus Bolzen 9 aus Kunstharz-verklebten Glasfasern, die die Wärme nicht oder allenfalls sehr schlecht leiten. Es gibt somit keinen Wärmepfad von der Kryostatkammer zu den Wänden der Vakuumkammer 2. Es sind hier drei, um die Rotorachse 1 gleichverteilte Gewindestöpsel 11 an dem 55 Deckel 7 eingeschraubt. An der in das Kammerinnere zeigenden Stirnseite der Bolzen 9 sitzt je eine Fahne 10 rechtwinklig, die radial nach innen weist. Durch ihren freien Endbereich gehen zwei Gewindestöpsel 11, die über je zwei Muttern an der Fahne festgestellt sind. Die Bolzen 11 setzen 60 an der freien stirnseitigen Kryostatkammerwand an. Mit ihnen wird das Kryostatgehäuse gehalten und die Größe des Ringspaltes 8 vom Supraleiter 4 zum dünnwandigen Bereich des Deckels 7 eingestellt.

Die Wand des Kryostatgehäuses 3 ist aus einem Material, 65 hier Kupfer, das die Wärme sehr gut leitet, zumindest dort wo der eingebettete Supraleiter 4 die Wände außen unmittelbar berührt. Zur optimalen Wärme- bzw. Kälteleitung

sind an der Innenwand des Kryostatgehäuses, dort wo der Supraleiterring eingelassen ist, Nuten 13 eingefräst, so daß das durch die Kryostatkammer 3 strömende Kühlmittel, hier flüssiger Stickstoff (LN), dort gut die Wärmemenge aus dem 5 Supraleiterring aufnehmen kann. Des weiteren ist zwischen dem Supraleiterring 4, der hier ein Hochtemperatursupraleiter ist, und den anliegenden Kryostatwänden Wärmeleitpaste für einen leichten Wärmeübergang. Der Supraleiterring ist über gleichmäßig um die Achse verteilte Schrauben 15, 10 die in der Wand der Kryostatkammer 3 schräg zur Achse 1 eingeschraubt sind, einerseits radial und gleichzeitig axial verspannt, so daß er in sein Bett in der Kryostatwand gepreßt wird.

Sollten sich in dem Bereich des Magnetlagermoduls, dort 15 wo der Permanentmagnet 6 gegenüberliegt, lokale Vereisungen bilden, dann berührt dort der Deckel 7 den Supraleiterring oder ist der Spalt zu klein. Durch entsprechendes Verdrehen des Einstellrings 17 kann der Deckel 7 rotationssymmetrisch hochgedrückt und damit die Spaltweite vergrößert werden, so daß lokale Vereisungen nicht mehr auftreten können. Da mit der Spaltvergrößerung auch das Schwebeverhalten verschlechtert wird, ist eine solche Maßnahme sehr sorgfältig durchzuführen.

Bezugszeichenliste

- 1 Rotorachse, Achse, Rotor
- 2 Vakuumkammer
- 3 Kryostat, Kryostatgehäuse
- 4 Supraleiterring
- 5 Stirnfläche
- 6 Permanentmagnet
- 7 Deckel
- 8 Spalt
- 9 Bolzen
- 10 Fahne
- 11 Gewindestöpsel, Gewindestift
- 12 Mutter
- 13 Nut
- 14 Durchführung
- 15 Schraube
- 16 Boden
- 17 Stellring
- 18 Feststellflansch
- 19 Kühlmittelleitung
- 20 Motor/Generator
- 21 Schwungrad
- 22 Magnetlager
- 23 Armierung
- 24 Notlager
- 25 Rohrstützen
- 26 Innenrohr
- 27 Dichtring, O-Ring

Patentansprüche

1. Supraleitendes Magnetlager in Modulbauweise mit einem Permanentmagneten (6) an einem Rotor und einem koaxial zur Rotorachse (1) angeordneten Supraleiterring (4) am Stator, wobei
 - a) am Stator eine Vakuumkammer (2) angebracht ist, in der sich ein Kryostat (3) befindet,
 - b) am Kryostaten (3) der Supraleiterring (4) so eingebettet ist, daß eine Stirnfläche (5) des Supraleiterrings freiliegt und seine beiden Mantelflächen sowie seine andere Stirnfläche an der Außenseite des Kryostaten (3) wärmeleitend anliegen,
 - c) im Bereich der freiliegenden Stirnfläche (5)

des Supraleiterrings (4) der zwischen Permanentmagnetring (6) und Supraleiterring (4) befindliche Bereich des Deckels (7) der Vakuumkammer (2) dünnwandig ausgebildet ist und dort ein ringscheibenförmiger Spalt (8) zwischen Deckel (7) der Vakuumkammer (2) und freiliegender Stirnfläche (5) des Supraleiterrings (4) besteht, der in seiner Spaltbreite durch eine elastische Deformation des dünnwandigen Bereichs des Deckels (7) der Vakuumkammer (2) mit Hilfe eines Stellrings (17) an einem zwischen Boden (16) und Deckel (7) der Vakuumkammer (2) angeordneten Innenrohr (26) korrigierbar und die Korrektur durch einen Feststellflansch (18) am Boden (16) der Vakuumkammer (2) fixierbar ist,
d) um die Rotorachse (1) gleichverteilte, außerhalb des dickwandigen Bereichs des Deckels (7) verankerte Kryobefestigungen (9, 10, 11, 12) den Kryostaten (3) in Position halten.

2. Supraleitendes Magnetlager nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß die Kryo-Befestigungen (9, 10) aus einem mechanisch stabilen Bolzen (9) aus schlecht wärmeleitendem Material bestehen, von dessen freier Stirnseite eine Fahne (10) abstehet, durch die mindestens ein am Kryostatgehäuse befestigter, parallel zur Rotorachse (1) liegender Gewindegelenk (11) ragt, der jeweils mittels zweier Muttern (12) an der Fahne (10) fixiert ist.
3. Supraleitendes Magnetlager nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, daß die Bolzen aus kunstharzvergossenen Glasfasern bestehen.
4. Supraleitendes Magnetlager nach Anspruch 3, dadurch gekennzeichnet, daß in der Innenwand des Kryostatgehäuses (3) im Bereich des eingebetteten Supraleiterrings (4) oberflächenvergrößernde Mittel zum Zwecke eines größeren Kälteenergietransports vom vorbeiströmenden Kühlmittel auf die Innenwand (3) gewährleistet ist.
5. Supraleitendes Magnetlager nach Anspruch 4, dadurch gekennzeichnet, daß die oberflächenvergrößerten Mittel Nuten (13) oder Lamellen sind.
6. Supraleitendes Magnetlager nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, daß der Supraleiterring (4) an seiner äußeren Mantelfläche über um die Rotorachse (1) gleichverteilte, durch die Wand des Kryostatgehäuses führende Schrauben (15) in seine dortige Einbettung gedrückt wird, um axiale Zugkräfte aufzunehmen.
7. Supraleitendes Magnetlager nach einem der vorangehenden Ansprüche, dadurch gekennzeichnet, daß wärmeleitwegverlängernde Durchführungen (14) zur Durchführung der Kühlmittelleitungen (19) für den Kühlmittel-Zufluß und -Abfluß am Gehäuse der Vakuumkammer (2) angebracht sind.

Hierzu 2 Seite(n) Zeichnungen

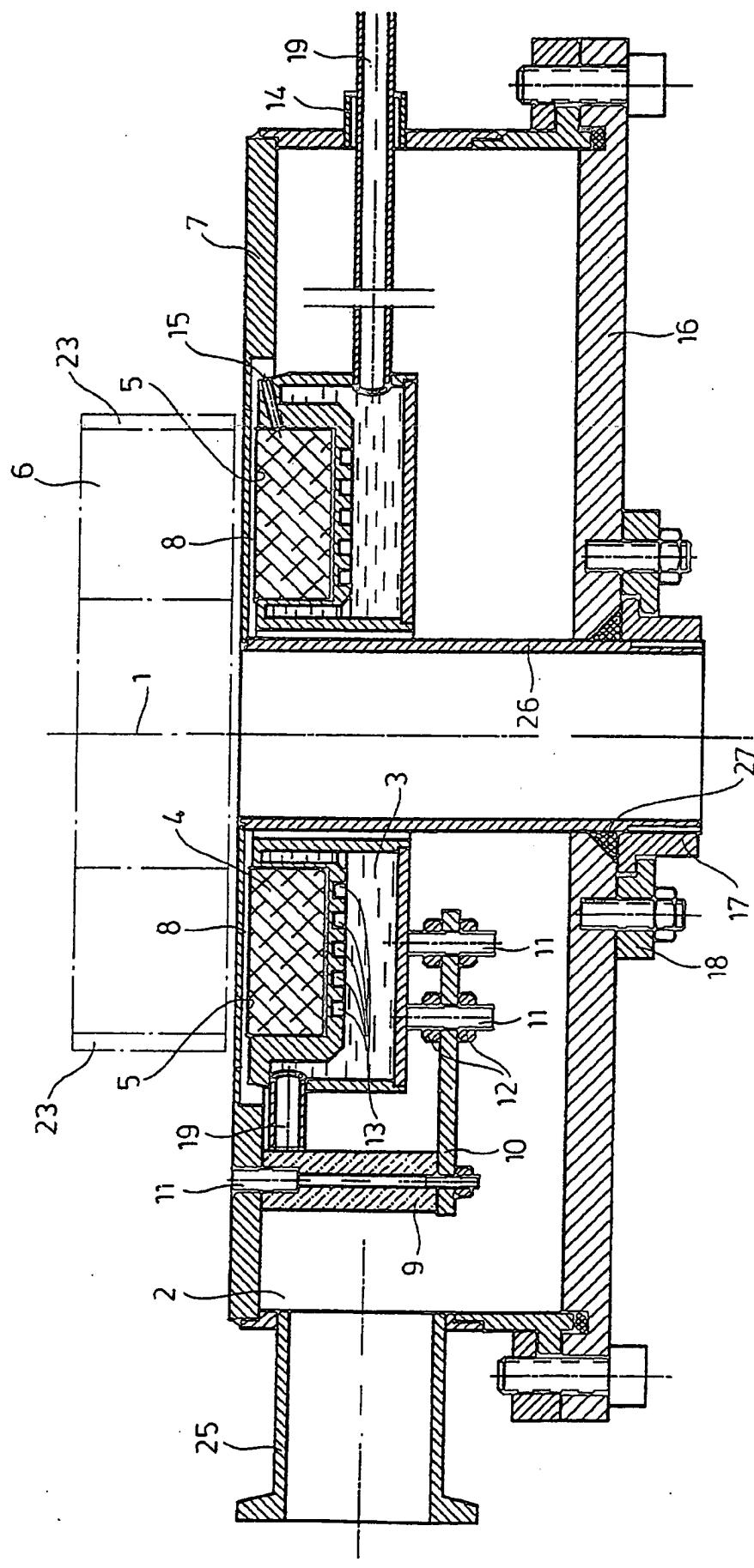


Fig. 1

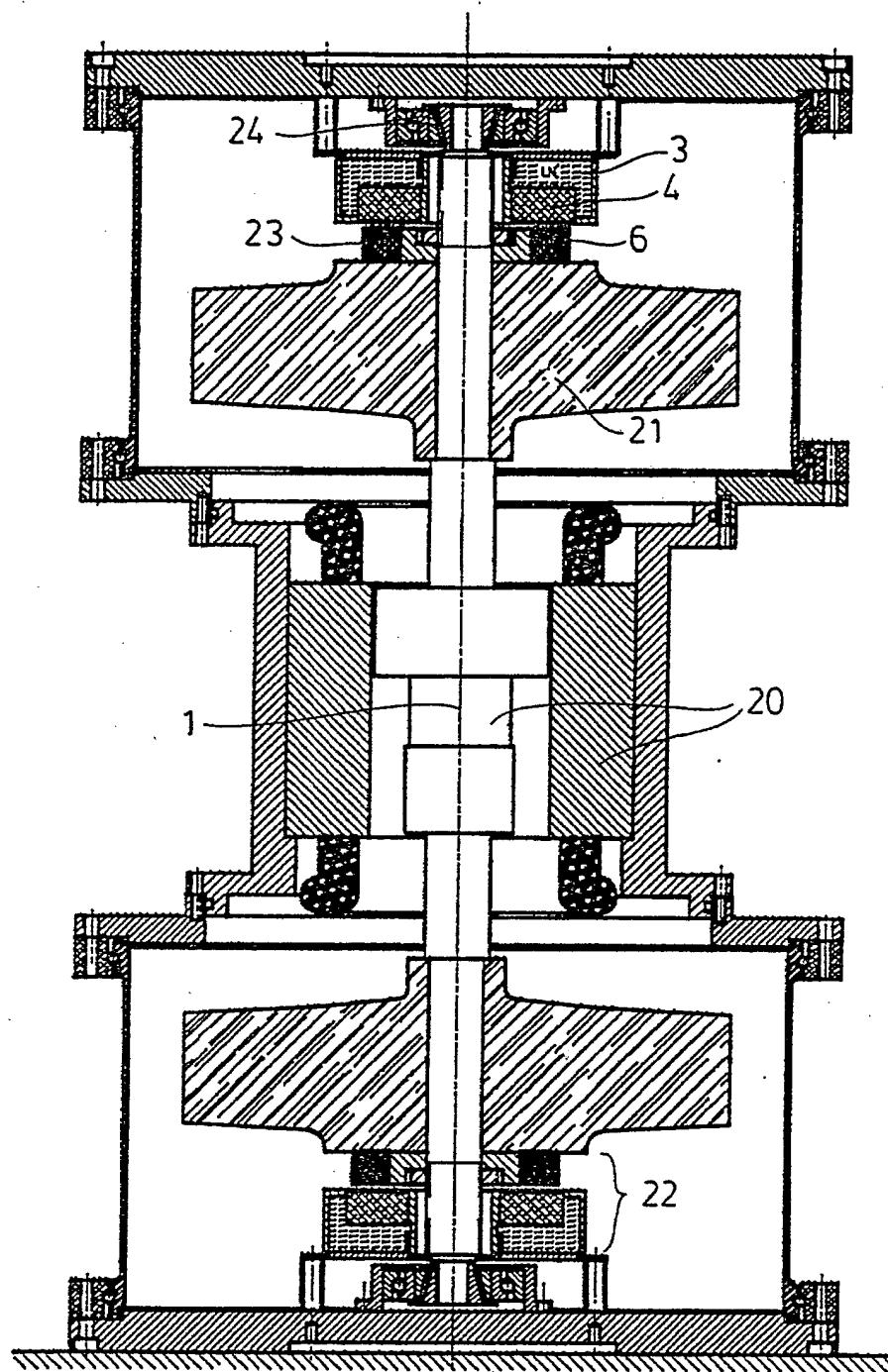


Fig. 2